

ソフトウェア リファレンスマニュアル エリアツール編





eference Manual

more sensors, more solutions

**バナー・エンジニアリング・ジャパン** バナー・エンジニアリング・インターナショナル Inc. - ジャパン・ブランチ

〒532-0011 大阪市淀川区西中島3-23-15 セントアーバンビル3F TEL:06-6309-0411 FAX:06-6309-0416 E-mail:tech@bannerengineering.co.jp http://www.bannerengineering.co.jp 本書は、PresencePLUSソフトウェアのロケーションツールについて説明したマニュアルです。

ハードウェアのセットアップとソフトウェアのインストールなどについては、以下のマニュアルをご参照ください。

- ハードウェア Pro PresencePLUS® Proユーザーズマニュアル ハードウェア編(P/N 20079Y) PresencePLUS® Proクイックスタートガイド(P/N 20022M)
  - P4 *Presence*PLUS<sup>®</sup> *P4*ユーザーズマニュアル ー ハードウェア編 (P/N 20080Y) *Presence*PLUS<sup>®</sup> *P4*クイックスタートガイド (P/N 20050Y)
- ソフトウェア全般 **PresencePLUS**®ユーザーズマニュアルーソフトウェア編(P/N 20081Y)
- 照明の選定 **PresencePLUS**®照明ガイド(P/N 20015M)および各照明のデータシート

### ご注意

- 本ソフトウェアおよびマニュアルを使用した結果の影響については、いっさい責任を負いかねますのでご了承ください。
- 本ソフトウェアおよびマニュアルに記載されている内容は、予告なく変更することがあります。
- ●本製品を使用する前に、ProまたはP4ユーザーズマニュアルの「警告と注意」をすべてお読みください。

### 概要

アベレージ・グレイスケールツールは、指定されたROI内のピクセル濃淡の平均を計算します。

各ピクセルのグレイスケール値は0~255であり、0は黒を、255は白を表し ます。アベレージ・グレイスケールツールはROI内の各ピクセルのグレイス ケール値を記録し、その平均値を算出します。この情報を基に色の濃さの変 化を検出することで、オブジェクトの欠落、穴、質感の変化、色の変化など の状態がわかります。



```
Fig.1-1 アベレージ・グレイスケールツールのROI
```

## 設定

名前: GS_1	<b>ツール名(デフォルト:GS_1、GS_2)</b> ー ツール名の変更に使用します。 ー 名前にスペースは使用できません。特殊文字で使用でき るのは"_"のみです。
ROI插画	ROI描画ボタン - ROIを追加できます。 - アベレージ・グレイスケールツールではエリアROIを使 用します(ユーザーズマニュアルの「ROIの種類」を参照)。
マスク追加	<b>マスク追加ボタン</b> ー ROIの一部を除外できます。 ー アベレージ・グレイスケールツールでは複数のマスクを 使用できます(最大8)。
削除	<b>削除ボタン</b> ー イメージウィンドウからアクティブなROIまたはマスクが 削除されます。 ー ROIを削除すると、マスクも削除されます。
	回転角度(デフォルト:0.00°、範囲:0.00~359.99°) - ROIの回転に使用 - 値を直接入力する、上下矢印をクリックする、またはマ ウスでROIを回転します。
Uジェクトレベル  無視する時3、ピクセル  255  無視する時3、ピクセル  0	グレイスケールフィルタ(デフォルト:無視する暗いビクセ ル=0;無視する明るいビクセル限=255) 無視するヴレイスケール範囲を調整します。 無視する暗いピクセルが0、無視する明るいピクセルが255 に設定されている場合、キャプチャされたイメージの全グレ イスケール値が使用されます。 例として、無視する暗いピクセルが50、無視する明るいピ クセルが200に設定された場合、グレイスケールで50~200 の範囲のみ使用されます。 設定方法は、値を直接キー入力する、上下矢印をクリックし て値を変更する、またはヒストグラムを表示し、オレンジの 縦線をマウスでドラッグする方法があります。 キャプチャしたイメージに無視したい黒点や白いスポットが ある場合に効果的です。

アペレージグレイスケールツール
設定
名前: GS_1 r回転:
R01語語 マスク追加 削除 0.00 ਦ
リジェクトレベルー 無視する明るいピクセル 255 三
無視する暗いピクセル 0 三
平均 167
標準偏差 6.72
0 グレイスケール値 255
ヒストグラム表示
Eig1 2 マベレージ・グレイフケールのタブ

# 結果

機能	値	説明
平均	0~255	グレイスケールの平均値
標準偏差	0~255	グレイスケールの標準偏差



Fig.1-3

## テストツールウィンドウのツールタブ

グレイスケールの平均値と標準偏差を選択可能です。

選択した項目の値が、MINとMAX、および許容誤差で指定した範囲にある とき、その項目はTRUEとなります。2つ選択した場合はANDがとられま すので、どちらかが条件を満足しない場合はFALSEとなります。

## データ送信

コミュニケーションツールにより、下記データをTCP/IPまたはRS-232C で送信可能です。詳細については、「リファレンスマニュアル ー コミュニ ケーションツール編」をご参照ください。

データ・ラベル	值	例	説明
成功	1または0	1	1=ツールの実行に成功 0=ツールの実行に失敗
実行時間	ms	6	最後に表示された検査でのツールの処理 時間
最小実行時間	ms	6	検査開始または電源投入以降に記録され た最速ツール処理時間
最大実行時間	ms	6	検査開始または電源投入以降に記録され た最も遅いツール処理時間
平均值	0~255	182	グレイスケール平均値
標準偏差	0~255	5.72	グレイスケール標準偏差



Fig.1-4

### 概要

ブロッブツールは、指定されたピクセルを2つのカテゴリー(黒と白)に分割します。黒と白に分割されたピクセルはグループにまとめられます。 隣接する黒または白のピクセルがブロッブ(Binary Large Objectの頭字 語)と呼ばれます。ブロッブツールは、検出されたブロッブ数、ブロッブ の最大または最小サイズ、ブロッブの位置を返します。

ブロッブの位置は、画面の左上隅からブロッブの面心(重心)までのピク セル数として表されます。



Fig.2-1 隣接する黒いピクセルのブロッブ(カウント=3、青は最大ブロッブを示す)

## 設定タブ

名前: ブロッブ_1	名前 (デフォルト: BLOB_1、BLOB_2) ー ツール名の変更に使用します。 ー 名前にスペースは使用できません。特殊文字で使用できるのは "_"のみです。
ROI描画	ROI描画ボタン ー ROIを追加できます。 ー ブロッブツールではエリアROIを使用します(ユーザーズ・マ ニュアルの「ROIの種類」を参照)。
マスク追加	<b>マスク追加ボタン</b> ー ROIの一部を除外できます。 ー ブロッブツールでは複数のマスクを使用できます(最大8)。
削除	<b>削除ボタン</b> ー イメージウィンドウからアクティブなROIまたはマスクが削除 されます。 ー ROIを削除すると、マスクも削除されます。
	<ul> <li>回転角度(デフォルト:0.00°、範囲:0.00~359.99°)</li> <li>ROIの回転に使用</li> <li>値を直接入力する、上下矢印をクリックする、またはマウスで ROIを回転します。</li> </ul>
しきい値 タイフ <sup>*</sup> アダプティブ 下限 アダプティブ 上限 255 リジェクト 255	<ul> <li>しきい値タイプ(デフォルト:アダプティブ)</li> <li>固定しきい値:照明の当たり方とイメージコンテンツがどの検査でも一定の場合、および白黒のコントラストが低い場合は、固定を選択します。</li> <li>アダプティブしきい値:RUN中に照明やターゲットの光沢などの影響により取り込んだイメージの明るさが変化する場合にしきい値が自動調整されます。この処理の目的は、取得したイメージの変化を引き起こす照明の当たり方の変化をとらえることです。最高の性能を発揮するのは、ROI内にはっきりしたコントラストがある双峰分布のイメージに適用した場合です。アダプティブしきい値処理では、以前のしきい値を上回る値と下回る値のピクセルの平均値に基づいてある値に変換され、新しいしきい値が自動選択されます。</li> </ul>
オブジョン- タイプ: 白 最小: <u>黒</u> 最大: 360960 <u>→</u>	ブロッブタイプ (デフォルト:白) ー 対象物が背景よりも明るい場合は白を選択してください。 ー 対象物が背景よりも暗い場合は黒を選択してください。

ブロップツール				
設定 拡張				
名前: ブロッブ_1			同時	
107時間 マスク追	tu	削除	0.	.00 🛨
ーしきい値 タイフ° アダプティブ	لم م	プション — イプ:	黒	-
下限 0 H限 255		い:	20	*
200		<del>达</del> :	360960	•
- 結果	 ]積 98		しきい値 129	
ブロップを選択して詳細表	क्तः			
最大ブロッブ x=525.69,	y=250.69	9 (ブロッブ	#3)	-
面積 重心	9515 x=525	.69, y=25	50.69	
ヒストグラム表示			达/	

Fig.2-2 ブロッブツールの入力タブ



Fig.2-3 ブロッブタイプ

Fig.2-3の例では:

**黒**を選択すると、6つのブロッブ(隣接する黒い6つのピクセル群)になり ます。

**白**を選択すると、4つのブロッブ(黒に囲まれた3つの白い部分と1つの白い背景)になります。

## アダプティブで白を選択した場合の例



アダプティブで黒を選択した場合の例



### 固定で白を選択した場合の例



### 固定で黒を選択した場合の例



## 拡張タブ

以下の3つのオプションを選択可能です。

オプション	説明
境界上のプロッブを無視	ROIの周囲で見つかったブロッブを結果に含めるかどう かを決定します。
穴埋め	大きいブロッブ内の小さい欠陥、すなわち非ブロッブを (塗りつぶしで)無視できるようになります。穴埋め最 大サイズでは、有効な非ブロッブを除外するように、穴 のサイズを指定します。
統計の計算	計算された詳細な結果を表示します。

設定 拡張
<ul> <li>オブション・</li> <li>境界上のブロップを無視</li> <li>マ 穴埋め</li> <li>穴埋め最大サイズ</li> <li>37200</li> <li>ジ 統計の計算.</li> </ul>
<ul> <li>結果</li> <li>カウト 総面積 しきい値</li> <li>4 17130 123</li> <li>ブロップを選択して詳細表示:</li> </ul>
最大ブロッブ x=498.87, y=254.46 (ブロッブ #2) 🗸 🗸
面積         11322           重心         x=498.87, y=254.46           周囲長         439.27 px           眞円率         73.73           主軸長         150.29 px           直行軸長         0.0.43 px           主軸角度         0.31           偏心度         1.50           最小半径         43.46 px           最大半径         78.30 px           最小半径位置         x=498.00, y=211.00           最大半径位置         x=563.00, y=211.00

### 境界上のブロッブを無視の例

Fig.2-6のようにパーツ内部のみのブロッブを有効にしたいような場合、 オプションを有効にすることでラフなROI描画が可能です。

Fig. 2-4 拡張オプション

NOTE:統計の計算を有効にしていない場合、周囲長以下の項 目は表示されません。



Fig. 2-6 境界上のブロッブを無視の例(黒を選択)

### 穴埋めの例

Fig.2-7のようにパーツ内部で検出されたブロッブを無視したい場合に使用します。穴埋めする最大サイズは、穴埋めする最大サイズで面積を指定します。



Fig. 2-6 穴埋めの例(白を選択)

#### 統計の計算

#### 面積

面積(A)は、そのブロッブに属するピクセルの総数です。

#### 重心

重心(Xc、Yc)は、ブロッブの質量中心点です。べたの円、楕円、または 長方形のような単純なブロッブでは形状の中心になります。より複雑な 形状では、ブロッブの形状に切り抜いた段ボールをイメージするのが役 立ちます。重心は、鉛筆の先で段ボールのバランスをとることができた 点です。複雑な形状、特に穴埋めされていないホールがある形状では、 重心は形状の外になる場合もあります。

重心のx座標は、ブロッブ内の各ピクセルのx座標を合算した値を面積で 除算して算出します。y座標も同様です。

$$x_c = \frac{\sum_{i=1}^{A} x_i}{A}$$
  $y_c = \frac{\sum_{i=1}^{A} y_i}{A}$ 

#### 周囲長

周囲長(P)は、ブロッブの周囲の長さの近似測定値です。ブロッブは個々 のピクセルから構成されるため、周囲長さを概算するには、ブロッブの 境界上にある個々のピクセルをカウントするという方法が最も現実的で す。次の表では、可能なピクセル構成それぞれについて、周囲長に加算 される正確な値を示しています。各例で、対応する図の中心ピクセルに ついて説明しています。

ピクセル構成	説明
	同じブロッブに属する、隣接するピクセルを持たないピクセルは、ブロッブの周囲長さのうち、π(3.14)線形ピクセル分を占めます。これは、面積が1のブロッブでのみ生じます。このような小さいブロッブは通常無視されるため、この状況はめったに起こりません。
	同じブロッブに属する、隣接するピクセルを1つ持つピクセルは、ブロッブの周囲長さのうち、2.571線形ピクセル分を占めます。
	同じブロッブに属する、直線を成す隣接するピクセルを2つ持つピクセ ルは、ブロッブの周囲長さのうち、正確に2線形ピクセル分を占めます。
	同じブロッブに属する、角を成す隣接するピクセルを2つ持つピクセル は、ブロッブの周囲長さのうち、1.414線形ピクセル分を占めます。
	同じブロッブに属する、隣接するピクセルを3つ持つピクセルは、ブロッブの周囲長さのうち、1線形ピクセル分を占めます。

- バナー・エンジニアリング・ジャパン TEL:06-6309-0411 http://www.bannerengineering.co.jp



同じブロッブに属する、隣接するピクセルを4つ持つピクセルは、ブロッブの周囲長さに関係しません。

このカウント方法では、「真の」周囲長より長めに概算される傾向があり ます。たとえば、100個のピクセルを半径とする円の周囲長さは、約660 ピクセルと計算されますが、期待される値は628ピクセルです。

ピクセル距離を他の単位 (mm など)に変換するようにカメラが設定されて いる場合、周囲長はこれらの単位で提供されます。塗りつぶされていない 穴がブロッブに含まれている場合、周囲長にはこれらの穴の周囲にある点 が含まれます。

### 真円率

真円率は、ほぼ円形のブロッブでは高く、細長かったり複雑な形状のブロッブでは低くなります。

真円率 =  $\frac{400\pi A}{P^2}$ 

ここで、Aは面積、Pは対象ブロッブの周囲長です。理想的な円の真円率 は100になりますが、周囲長が近似値であるため(上記を参照)、ほとんど のブロッブの実際の最大値はほぼ90です。周囲長の計算が概算であるた め、ピクセルの数が少ない非常に小さいブロッブが理論上の最大値である 100に達したり、超えるたりすることがあります。

#### 偏心率

ブロッブの偏心率は、主軸長を直行軸長で除算したものと定義されます。 円形や四角形のような放射対称性を有する領域では、この値は1に非常に 近くなります。細長い領域では、この値は増加し、非常に大きくなること もあります。

### 主軸長、直交軸長、および主軸角度

主軸長、直交軸長、および主軸角度を理解するには、ブロッブが不規則形 である場合があるので、それらはブロッブ自体の測定値ではないことに注 意することが重要です。これらの測定値は、以下に示すように最もフィッ トする楕円形で決定されます。



これらの3つの結果を組み合わせて、ブロッブの伸長と向きに関する情報 が得られます。これらの統計情報の計算に使用される方程式はかなり複雑 ですが、その結果には通常、次に説明するように直観的に有益な意味があ ります。これらの結果を計算する最初のステップでは、M2,0、M0,2およ びM1,1という統計学的モーメントを計算します。

$$M_{2,0} = \frac{\sum_{i=1}^{A} (x_i - x_c)^2}{A}$$
$$M_{0,2} = \frac{\sum_{i=1}^{A} (y_i - y_c)^2}{A}$$
$$M_{1,1} = \frac{\sum_{i=1}^{A} ((x_i - x_c)(y_i - y_c))}{A}$$

ここで、Aは面積、(Xc、Yc)は重心の座標、(Xi、Yi)はピクセルiの座標 です。これらの値はそれぞれ、xに関する分散、yに関する分散、および共 分散を表します。最終結果は、下記のように計算されます。

主軸長 = 
$$2\sqrt{2(M_{2,0} + M_{0,2} + \sqrt{4M_{1,1}(M_{2,0} - M_{0,2})^2})}$$
  
直交軸長 =  $2\sqrt{2(M_{2,0} + M_{0,2} - \sqrt{4M_{1,1}(M_{2,0} - M_{0,2})^2})}$   
主軸角度 =  $\frac{1}{2} \tan^{-1} \left(\frac{2M_{1,1}}{M_{2,0} - M_{0,2}}\right)$ 

次の表では、これらの結果を解釈する方法について実用的観点から説明しています。ピクセルを他の単位に変換するようにカメラが設定されている 場合、主軸長と直交軸長はこれらの単位で示されます。主軸角度の単位は 常に「度」で示されます。

ブロッブ形状	主軸長の意味	直交軸長の意味	主軸角度の意味
円形、穴なし	円の直径	主軸の長さに等しい	不安定
楕円形、穴なし	楕円の長さ	楕円の幅	楕円の向き
正方形、穴なし	正方形の最も近似する円の直径	主軸の長さに等しい	不安定
長方形、穴なし	長方形に最も近似する楕円の 長さ	長方形に最も近似する楕円の幅	長方形の向き
複雑形状、穴なし	その形状に最も近似する楕円の 長さ	その形状に最も近似する楕円の 幅	形状の向き 一 長さと幅がほぼ 等しい場合は不安定
穴のある任意の形状	結果は形状により異なる — テストしてください	結果は形状により異なる — テストしてください	結果は形状により異なる — テストしてください

## 最小半径と最小半径位置

ブロッブの最小半径は、ブロッブの重心からそのブロッブの周囲にある最 も近いピクセルまでの距離です。最小半径位置は、その最も近い周囲点の ピクセル座標です。穴埋めされていない穴がブロッブに含まれていると、 最小半径位置が穴の周囲になる場合があります。ピクセルを他の単位に変 換するようにカメラが設定されている場合、最小半径がこれらの単位で示 されます (ただし、最小半径位置はピクセル値で示されます)。

### 最大半径と最大半径位置

これらの結果は最小半径の結果と同じですが、基準となるピクセルは、重 心から最も遠いブロッブの周囲にあるピクセルです。

## 結果

項目	值	説明
カウント	自然数	検出したブロッブの総数
総面積	ピクセル数	検出したブロッブの総面積
しきい値	0~255	二値化に使用されるしきい値
以下はプルダウ	ンメニューで選択	されたブロッブの情報です。
面積	ピクセル数	面積
重心	X, Y座標	重心(面心)位置
	(ピクセル)	画面左上が原点(0,0)
周囲長	ピクセル	周囲の長さ
真円率	0~100	円形に近いと100に近くなる
主軸長	ピクセル	最も近似する楕円の長軸
直交軸長	ピクセル	最も近似する楕円の短軸
主軸角度	0	主軸の角度
偏心度	整数	主軸長÷直交軸長
最小半径	ピクセル	重心から最も近い外周までの距離
最大半径	ピクセル	重心から最も遠い外周までの距離
最小半径位置	X、Y座標	重心から最も近い外周位置
最大半径位置	(ピクセル)	重心から最も遠い外周位置

NOTE: 主軸長などの各項目をクリックすると、イメージスクリーン上に 図形が表示されます。

- 結果		
カウント 4	総面積 17130	しきい値 123
ブロップを選択	して詳細表示:	
最大ブロッブ ×:	=498.87, y=254.46	(ブロッブ #2) 📃 💌
面積	113	22
重心	x=4	98.87, y=254.46
周囲長	439	.27 px
真円率	73.7	73
主軸長	150	.29 px
直行軸長	100	.43 px
主軸角度	0.31	
偏心度	1.50	)
最小半径	43.4	16 DX
最大半径	78.3	30 px
最小半径位置	x=4	98.00, v=211.00
最大半径位置	x=5	63.00, y=211.00



NOTE :

- プルダウンメニューには検出されたブロッブのすべて、およびその中の最小と最大ブロッブがリストされます。初期 値は最大ブロッブです。
- 統計の計算を有効にしていない場合、周囲長以下は表示されません(入力タブの結果も同様です)。



Fig.2-8



Fig.2-9

NOTE:最小ブロッブ周囲長以下は、ブロッブツールで統計 の計算を有効にした場合に表示されます。

## テストツールウィンドウのツールタブ

テストツールウィンドウの入力としてブロッブツールを選択するとFig.2-8のタブが作成されます。

選択でチェックマークを入れた項目がテストツールの評価対象となり、 MINとMAX、および許容誤差で指定した範囲内にあるときその項目は TRUEとなります。

複数の項目を評価する際は、それらのANDがとられますので、全選択項目 が範囲内のときTRUEとなります。

面積以下の項目は、プルダウンメニューで選択したブロッブが評価対象に なります。検出したブロッブを個別に評価する場合は、テストツールの他 の入力で同じブロッブを選択してください。

NOTE: 周囲長以下の項目は、ブロッブツールで統計の計算を有効にした 場合のみ表示されます。

### データ送信

コミュニケーションツールにより、下記データをTCP/IPまたはRS-232C で送信可能です。詳細については、「リファレンスマニュアル - コミュニ ケーションツール編」をご参照ください。

データ・ラベル	值	例	説明
成功	1または0	1	1=ツールの実行に成功 0=ツールの実行に失敗
実行時間	ms	48.3	最後に表示された検査での ツールの処理時間
最小実行時間	ms	48.3	検査開始または電源投入以 降に記録された最速ツール 処理時間
最大実行時間	ms	48.7	検査開始または電源投入以 降に記録された最も遅い ツール処理時間
しきい値	整数	128	適用されたしきい値の現在 値
しきい値(最小)	整数	100	検査開始または電源投入以 降に記録されたしきい値の 最小値
しきい値(最大)	整数	140	検査開始または電源投入以 降に記録されたしきい値の 最大値
カウント	整数	8	検出されたブロッブの数
総面積	ピクセル	50315	検出されたすべてのブロッブ の合計面積
最大ブロッブ面積	ピクセル	49933	最大ブロッブの面積
最大ブロッブ位置	ピクセル(X、Y)	(334.83 262.99)	最大ブロッブの面心位置
最小ブロッブ面積	ピクセル	28	最小ブロッブの面積
最小ブロッブ位置	ピクセル(X、Y)	(247.70 211.91)	最大ブロッブの面心位置

データ・ラベル	值	例	説明
	ピクセル(X1 Y1 X2 Y2)	(12.34 23.45 34.56 45.67)	全ブロッブの位置
最小ブロッブ周囲長	ピクセル*	201	最小ブロッブの外周
最小ブロッブ真円率	整数	7.64	最小ブロッブの真円率
最小ブロッブ主軸長	ピクセル*	102.43	最小ブロッブの主軸長
最小ブロッブ直交軸長	ピクセル*	3.14	最小ブロッブの直行軸長
最小ブロッブ主軸角	o	89.58	最小ブロッブの主軸角度
最小ブロッブ偏心率	整数	32.66	最小ブロッブの偏心率
最小ブロッブ最小半径	ピクセル*	1.16	最小ブロッブの最小半径
最小ブロッブ最大半径	ピクセル*	46.90	最小ブロッブの最大半径
最小ブロッブ最小半径位置	ピクセル(X、Y)	551.00 257.25	最小ブロッブの最小半径位置
最小ブロッブ最大半径位置	ピクセル(X、Y)	550.00 211.00	最小ブロッブの最大半径位置
最大ブロッブ周囲長	ピクセル*	753.96	最大ブロッブの外周
最大ブロッブ真円率	整数	53.94	最大ブロッブの真円率
最大ブロッブ主軸長	ピクセル*	323.99	最大ブロッブの主軸長
最大ブロッブ直交軸長	ピクセル*	100.47	最大ブロッブの直行軸長
最大ブロッブ主軸角	0	0.01	最大ブロッブの主軸角度
最大ブロッブ偏心率	整数	3.22	最大ブロッブの偏心率
最大ブロッブ最小半径	ピクセル*	43.51	最大ブロッブの最小半径
最大ブロッブ最大半径	ピクセル*	146.85	最大ブロッブの最大半径
最大ブロッブ最小半径位置	ピクセル(X、Y)	290.00 211.00	最大ブロッブの最小半径位置
最大ブロッブ最大半径位置	ピクセル(X、Y)	150.00 211.00	最大ブロッブの最大半径位置
面積	ピクセル	24402 201	全ブロッブの面積
周囲長	ピクセル*	753.96 181.87	全ブロッブの周囲長
真円率	整数	53.94 7.64	全ブロッブの真円率
主軸長	ピクセル*	323.99 102.43	全ブロッブの主軸長
直交軸長	ピクセル*	100.47 3.14	全ブロッブの直交軸長
主軸角	o	0.01 89.58	全ブロッブの主軸角
偏心率	整数	3.22 32.66	全ブロッブの偏心率
最小半径	ピクセル*	43.51 1.16	全ブロッブの最小半径
最大半径	ピクセル*	146.85 46.90	全ブロッブの最大半径
最小半径位置	ピクセル	290.00 211.00	全ブロッブの最小半径位置
最大半径位置	ピクセル	150.00 211.00	全ブロッブの最大半径位置

\*単位換算した単位になります。



more sensors, more solutions

**保証**:製品保証期間は1年といたします。当社の責任により不具合が発生した場合、保証期間内にご返却いただきました製品については 無償で修理または代替いたします。ただし、お客様によりダメージを受けた場合や、アプリケーションが適切でなく製品動作が不安定 な場合等は、保証範囲外とさせていただきます。

ご注意:本製品および本書の内容については、改良のため予告なく変更することがあります。